



FALLSTUDIE

## Neue Herausforderungen im virtuellen Studio

### Camerobot Lösung unterstützt die Kameramänner bei On-Air-Fahrten im virtuellen Studio des WDR in Köln.

Damit immer wieder die gleichen Kamerapositionen angefahren werden können, wurden diese oft auf dem Boden markiert. Mit hoher Positionszahl wird dies unübersichtlich.

Da nicht nur Kamerapositionen sondern auch -fahrten wichtig sind, wird das Verfahren komplizierter. Um eine Fahrt auszuführen, muss der Kameramann zunächst die Zielposition anhand von Vorschaubild und Studiokarte abschätzen, das Stativ bewegen und anschließend korrigieren, was im virtuellen Studio ohne Orientierungsmerkmale erschwert wird.

Um dieses Problem zu umgehen, entschied sich der WDR für eine Camerobot Lösung, die diesen Anforderungen gerecht wird.

Weitere Fallstudien? Bitte besuchen Sie [www.camerobot.com](http://www.camerobot.com)

Kunde:  
**WDR Westdeutscher  
Rundfunk  
Köln/Germany  
[www.wdr.de](http://www.wdr.de)**

Installation: August 2014

Campilot erleichtert im virtuellen Studio die Arbeit der Kameramänner erheblich.



## Camerobot Lösung:

### Campilot meistert die Herausforderung

Der WDR nutzt Campilot als innovative Lösung. Dieser funktioniert wie ein Navigationssystem für das Studio, das dem Kameramann direkt Informationen über seine eigene und die gewünschte Kameraposition im Studio gibt. Die Echtzeit-Positionsdaten externer Systeme, wie VR-fähigen Stativen oder anderen Trackingsystemen, können dabei leicht im Campilot verarbeitet werden.

Der neue Campilot ist auf einem Rechner installiert, der 4 HD-SDI Signale anbietet. Die Planungs- und Sendungsphase werden voneinander getrennt. Die Planung und die Positions- und Fahrterstellung sind auf diesem Rechner zentralisiert, während sich der Kameramann nur noch auf die

Kameraposition auf der Studiokarte vor ihm während der Sendung orientiert.

Campilot beinhaltet RoboKam Atelier – das User-Interface von Camerobot zur Steuerung von Robotersystemen im Studio. RoboKam Atelier unterstützt verschiedene Automationssysteme und ermöglicht dem Nutzer, Positionen und Fahrten zu erstellen und zu bearbeiten. Mithilfe von Campilot können verschiedenste Positionen und Fahrten einzelner Kameras geplant, getestet und vorab gespeichert werden, sodass diese während der Sendung ohne Aufwand ausgeführt werden können. Dadurch ergeben sich enorme Vorteile für den reibungslosen Sendungsablauf.



In RoboKam Atelier wird die Sendung im „Rounddown“ geplant, später On Air zum Campilot gesendet und mit gleichbleibend guter Qualität ausgeführt.

## Technische Daten

- 4 x HD-SDI Ausgänge zum Erstellen von vier 2D Übersichten der Kameras
- 4 x HD-SDI Eingänge zum Erstellen von Vorschaubildern
- 4 x serielle Eingänge zum Empfangen der VR Positionen der vier Kameras
- 1 x GPI Eingang zum Ansteuern des „Rounddown“
- 1 x Software Trigger zur Ansteuerung der Matrix

Mark Roberts Motion Control  
Unit 3, South East Studios,  
Eastbourne Road, Blindley Heath,  
Surrey RH7 6JP, United Kingdom

+44 (0) 1342 838000

info@mrmoco.com



Creative Robotic Motion